(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特開平5-123334

(43)公開日 平成5年(1993)5月21日

(51)Int.Cl.*		織別記号	庁内整理番号	FI	技術表示體所
A 6 1 B	17/56		7720-4C		
	17/16		7720-4C		
A 6 1 F	2/30		7038-4C		

審査請求 未請求 請求項の数1(全 5 頁)

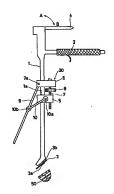
(21)出顯番号	特顯平3-291750	(71)出職人	000000011
			アイシン精機株式会社
(22)出顧日	平成3年(1991)11月7日		愛知県刈谷市朝日町2丁目1番地
		(72)発明者	八木炒
			愛知県刈谷市朝日町2丁目1番地 アイシ
			ン精機株式会社内
		(72)発明者	山田益雄
	*		愛知県刈谷市朝日町2丁目1番地 アイシ
			ン精機株式会社内
		(72)発明者	石井正巳
			愛知県刈谷市朝日町2丁目1番地 アイシ
			ン精機株式会社内
			最終質に続く

(54) 【発明の名称】 人工関節置換術用手術器

(57)【要約】

【目的】 術者の熟練度が不必要であり、手術時間が短 縮化でき、ソケット設置ミスによる偏摩耗や脱臼を防ぐ 手術器を提供するもの。

【構成】 支持棒1と、該支持棒1に設けられた把持部 2と、前記支持棒1内をスライド可能に作動するソケッ ト連動軸3bと、該ソケット連動軸3bに固着している ソケットチャック部3と、該ソケット連動輸3bと連動 しているレバー4とからなり、前記レバー4を作動させ ることにより、ソケット50がソケットチヤック部3か ら着脱される人工関節置機衛用手衛器において、前記支 持軸1には支持軸1に対し所定の角度が設定できる角度 指示棒9を有する角度指示器20が設置されていること を特徴とする人工関節置換術用手術器。



【特許請求の範囲】

【翻求項1】 実特棒と、該支持棒と設けられた把勢部 と、耐湿支持棒やスライド可能に増加するソケットチサ 動機と、該ソケット連動軸に固着しているソケットチヤ ック部と、該ソケット連動軸と連動しているレバーを らなり、前記レーを手動きせることにより、前記 ウットが前記ソケットチャック部から素限される人工関節 置換所用手術器において、前記支持軸には支持軸に対 し所定の角度が設定できる角度指示棒を有する角度指示 器が製産されていることを特徴とする人工関節置域術用 手格器

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、人工関節置換納用の手 術器に関するもので、特に、変形性関節症に関する人工 関節術におけるソケット設置のための半球状のリーマを 用いて半球状の穴を振削する手術器に関するものであ

8. [0002]

(単年の技術) 能来、骨セメントを使用する人工開節置 機構の手術器においては、図りに示すように、ソケット 50を骨セメントを用いて固定する際、設置されるシケット50を任人シャトルルゲー51の先端能に取付は、準 球状に規則された股臼Kに帯セメントを充填後、ソケット50を圧入し、骨セメントが硬化するまで保持する。 [0003]このとき、ソケットの設置角度は、ソケットホルゲーのソケットの何である世帯第52がで表現 として用いられている。その具体的な構造は、股臼K内でカップを45度傾斜させた状態で安全、容易に保持するだけで、カップを揺り動かすことなく、自然に脱臼K内に固着できる。このためにセメントドでカップがルースニングを起くたの機能も関いたできる手術器がある。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、実際の 手術においては、予め骨盤機動の指標として設けられた 大腿骨の両後上腸骨棘を貫く鋼線であるガイドピンG と、ソケットホルダー51の把持部52の長軸とが平行 になるように保持され、一定のソケット50が設置角 度、図10に示すように、例えば45度が実現される。 またこの操作は骨セメントが脱FIに充填されてから重合 反応による硬化までも極短時間(例えば3分)に実施さ れなければならず、迅速かつ正確な操作が必要である。 このとき症状によっては、図11に示すように骨盤の変 形度に応じて、または股臼の楊削位置によって、ソケッ ト50の設置角度を変える必要がある。従来のソケット ホルダー51使用する場合、この設定角度の調整は、骨 **盤横軸ガイドピンを基準にし、ソケットホルダーの把持** 部52の長軸を、目測によって所定の角度になるよう傾 斜させて保持することにより行われており、極短時間の 操作では正確性に劣っている。このように、図10の骨 盤の変形が少ない場合、従来の手術器では対応ができる が、図11に示すように骨盤の変形が大きい場合、従来 の手術器では対応が困難で術者の目測と経験によること になる。

【0005】そこで本発明は、上記の問題点を解決する ものであって稀着の熟練度が不必要であり、手術時間が 知縮化でき、ソケット設置ミスによる領摩耗や脱臼を防 ぐ手術器を提供するものである。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため の技術的手段は、支持権と、該支持特に対した化型持 地震を、前記支持機内をスライド可能に作動するソケット 連動性と、該ソケット連動性と、酸ソケットチ ナック部と、該ソケット連動性と運動しているソケットチ ナック部と、該ソケット連動せることにより、前記ソ ケットが前記ソケットチャンク部から表限される人工明 能置機所用手術格とおいて、前記支持性により表生 不器が完置されていることを特徴とする人工関節置機解 肝暑析器である人工関節置機解

[0007]

【実施例】以下本発明の実施例について図1〜図6を参 孝にして説明する。図1は本発明の手術器の順面図であ り、図2には正面図である。図3は角度指示部の斜視図 である。

【0008】 実特棒1には、その上部に把特権ごが設け られている。 支持棒1の下部には、ソケット50を脱着 するためのソケットチャック部3は、支持棒1の際に対して4 5・の角度を有しており、その先端に複数のピン3 aが 立設されている。 またこのソケットチャック部3は支持 部1の上部先端に設けられているレバー4を A 方向ある いは3 方向に作動することにより、支持棒1 竹でスライ 手可能となっているソケットキャック部3のソケット連 動輸3 bがレバー4と連動し、ソケット50を希脱す

【0009】20は角度指示器であり、この角度指示器 は次のように構成されている。

[0010] 支持棒1の中間総には、スライド部村5が 支持棒1にスライド可能に影響されている。また支持棒 にには固定部村6が固定されている。スライド部村5と 固定部村6の間には、回転調整ネジ8が設置される。こ の同範調整ネジ8の中央部は、ネジ棒7に固定され、ま 沙棒7の一端が接針5日間に結りにおいては、空回り するようになっている。ネジ棒7の他端は、スライド部 材5に場合されている。つまり、スライド部材5は、ネ ジ棒7と場合するメジ切りが割けられている。

【0011】従って、この調整ネジ8を回転させることにより、スライド部材5が上下にスライド可能となる。

【0012】固定部材6には、ピンタaを輸として、角度指示棒9が軸支されており、スライド部材5には、ピン10aによりリンク10の一端が軸支され、他器にはピン10bにより、角度指示棒9と軸支されている。

【0013】また、調整ネジの8回転により、スライド 部材5がスライドされるが、上途のリンク10と角度指 示棒9のリンク機構により、角度指示棒9が、種々の角 度が設定される。これらの角度に対応する目盛り1aが 支持権1に付与されている。

【0014】本実施例では、その目盛りは0°~20° 好ましくは5°~10°の範囲が刺み込まれている。 【0015】このような手術器を用いて、実際に手術す

る実施例図3~図8を参考にして説明する。 【0016】図3において、リーマーなどで設臼の堀剛

【UU16】図3において、リーマーなどで設計の疑例 後、セメントの固着を強めるアンカリングホールをあけ る。

【0017】図4において、設置予定のソケットの設置 角度、そのフイット状態などを検討し、臼縁骨棘の切除 を行う。

【0018】図5において、本発明の手術器を使用する が、手術前にレントゲン計測などによって決定した所定 のソケット設置角度に対して、この手術器の調整ネジ8 を調整することにより、角度支持線9が開状に開閉し、 所定の角度に角度支持線9を設定する。

【0019】図6において、セメントを股臼の掘削部分に挿入する。

【0020】図7において、ソケット50を骨盤に打ち込まれた基軸となる横軸ガイドピンGと平行になるように手術器を保持する。

【0021】図8において、図7の状態を保って、ソケット50を設置することで所定のソケット角度を得る。 【0022】

【発明の効果】以上のとおり、本発明は、これまで術者 の経験に頼っていた曖昧な手術操作が、本発明の手術器 の利用によって正確に行うことができる。さらに熟練度 があまり高くない病者においても、正確な手術ができ、 手術時間も穴あけのミスもなくなることから大幅に短縮 できる。また、ソケットシ麗軍ミスによるソケットの偏摩 経や般日がしやすくなることがなくなる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例の人工関節置換術用手術器の側 面図

【図2】本発明の実施例の人工関節置換術用手術器の角 度指示器の斜視図。

【図3】リーマーで股臼の掘削後、セメントの固着を強めるアンカリングホールをあける説明図。

【図4】臼縁骨棘の切除を行う説明図。

【図5】角度支持棒が扇状に開閉し、所定の角度に角度 支持棒を設定する説明図。

【図6】セメントを股臼の掘削部分に挿入する説明図。 【図7】ソケットを骨盤に打ち込まれた基軸となる横軸 ガイドビンと平行になるように手術器を保持する説明

【図8】ソケットを設置した説明図。

【図9】従来の人工関節置操術の手術器の側面図。

【図10】ソケットが45度に設置された状態の説明図。

【図11】変形された骨盤にソケットを設置している状態の説明図。

【符号の説明】 1 支持機

2 把持部

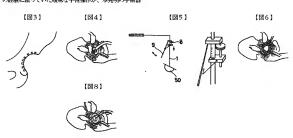
3 ソケットチヤック部、

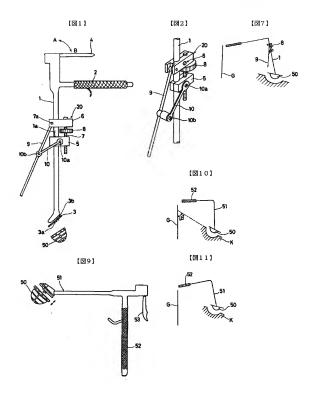
3a ソケット連動齢

4 VK-.

9 角度指示棒、

20 角度指示器。





フロントページの続き

(72)発明者 澤 井 一 彦 愛知県名古屋市東区泉1丁目7番15号 泉 サンハイツ603号

(72)発明者 大 塚 博 巳 愛知県名古屋市名東区朝日が丘8番地 三 旺マンション藤ケ丘102

(72)発明者 山 本 隆 博 愛知県瀬戸市幡山町29番地 リバーサイド KENKOH207号

(72)発明者 松 田 泰 正 愛知県瀬戸市川端町1丁目1番地の1 ナ ビハイツ瀬戸1番館703号

(72)発明者 服 部 友 一 愛知県愛知郡長久手町大字長湫字東原山25 番地 藤ケ丘ガーデン第2-302号